



TITLE:

# 超幾何微分方程式の群について (解析的常微分方程式の大域的研究)

AUTHOR(S):

大久保, 謙二郎

---

CITATION:

大久保, 謙二郎. 超幾何微分方程式の群について (解析的常微分方程式の大域的研究). 数理解析研究所講究録 1973, 175: 9-22

ISSUE DATE:

1973-04

URL:

<http://hdl.handle.net/2433/107077>

RIGHT:

超幾何微分方程式の群について

大々保謙 = 郎

# § 1 記号と仮定

$n$  連立線型一階常微分方程式系

$$(t-B) \frac{dX}{dt} = AX$$

を考へる。  $A, B$  は共に  $n \times n$  定数行列,  $X$  は  $n$  ベクトル。  $B$  は  $(n, n)$  要素以外は全部零,  $(n, n)$  要素は 1。

$$A = \begin{pmatrix} a_{11} & 0 & \cdots & 0 & a_{1n} \\ 0 & a_{22} & \cdots & 0 & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ 0 & \cdots & \cdots & a_{n-1,n-1} & a_{n-1,n} \\ a_{n1}, a_{n2} & \cdots & \cdots & a_{n,n-1} & a_{n,n} \end{pmatrix} \quad \left( \begin{array}{l} a_{j,n} = 1, \quad a_{kk} = a_k \\ \text{と 因 合 する。} \end{array} \right)$$

仮定  $1^\circ \quad a_j \not\equiv 0 \pmod{1}$

$2^\circ \quad a_j - a_k \not\equiv 0 \pmod{1} \quad j \neq k$

$3^\circ \quad a_j: \text{real,}$

$4^\circ \quad \det(\rho_j - A) = 0 \quad \rho_1, \dots, \rho_n: \text{real}$

$$\rho_j - \rho_k \not\equiv 0$$

$5^\circ \quad \rho_j - a_k \not\equiv 0$

## §2. 主要定理

定理1.  $\sum p_j = \sum \alpha_k$  (Fuchs の関係式)

定理2.

$$x_k(t) = t^{\alpha_k} \sum_{m=0}^{\infty} g_k(m) t^m, \quad g_k(0) = \overbrace{(0, \dots, 0, 1, 0, \dots, 0)}^k \\ (k=1, 2, \dots, n-1)$$

$$x_n(t) = (t-1)^{\alpha_n} \sum_{m=0}^{\infty} g_n(m) (t-1)^m, \quad g_n(0) = (0, 0, \dots, 0, 1)$$

は一次独立な解で,  $D = \{ |t| < 1 \} \cap \{ |t-1| < 1 \}$  のコンパクトな連結部分集合とすると

$$\det(x^1, \dots, x^n)(t) = \frac{\prod_k P(\alpha_k + 1)}{\prod_j P(\rho_j + 1)} t^{\sum_{j=1}^{n-1} \alpha_j} (t-1)^{\alpha_n} \quad (t \in D)$$

定理3.  $X(t) = (x^1, x^2, \dots, x^n)$  を基本解とすると,  $X$  に属する  $t=0$  における circuit matrix  $M_0$ ,  $t=1$  におけるそれ  $M_1$  とすると,  $c_1', c_1'', \dots, c_{n-1}', c_{n-1}'' \in \mathbb{C}$  適当な定数として

$$M_0 = \begin{pmatrix} e_1, 0, \dots, 0 & c_1'(e_1-1) \\ 0 & e_2, \dots, 0 & c_2'(e_2-1) \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \dots & e_{n-1} & c_{n-1}'(e_{n-1}-1) \\ 0 & 0 & \dots & 0 & 1 \end{pmatrix}$$

$$M_1 = \begin{pmatrix} 1 & 0 & \dots & \dots & 0 \\ 0 & 1 & \dots & \dots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots & \vdots \\ c_1''(e_{n-1}) & c_2''(e_{n-1}) & \dots & \dots & e_n \end{pmatrix}$$

定理 4.  $X(k)$  に適当な対角形定数行列をかけた基本解とすると

$$c_j' = 1$$

$$c_j'' = \gamma_j = - \frac{\prod_k \sin \pi (p_k - p_j)}{\sin \pi a_n \cdot \sin \pi a_j \cdot \prod_{k \neq j, n} \sin \pi (a_k - a_j)}$$

とすれば  $M_0, M_1$  は MONODROMY 群の生成元である。

系.  $\sum_{j=1}^{n-1} \gamma_j = 1 - \prod_k \left( \frac{\sin \pi p_k}{\sin \pi a_k} \right)$

注意,  $a_k, p_j$  が real とすれば  $\gamma_1, \dots, \gamma_{n-1}$  も real である。

定理 5. エルミート行列  $T$  と

$$T = \begin{pmatrix} \alpha_1 & -1 & & & -1 \\ -1 & \alpha_2 & & & -1 \\ & & \ddots & & \\ & & & \alpha_{n-1} & -1 \\ -1 & -1 & \dots & -1 & 1 \end{pmatrix} \quad \left( \alpha_k = \frac{1 + \sum \gamma_j}{r_k} - 1 \right)$$

とすると  $T = M_j T M_j^*$  ( $j=0,1$ )。かつ  $T$  は定数倍を除いて一意に定まる。

定理 6. MONODROMY 群が有限である条件

$$(1) \quad n \leq 2, \quad (2) \quad \alpha_k + 1 - n \geq 0$$

§3. 定理2の証明.

新しいパラメータ  $\mu$  を導入 (1) のかわりに

$$(2) \quad (t-B) \frac{dx}{dt} = (A+\mu)x$$

特異性  $t^{a_{kk}+\mu}$  を持つ解  $x_k(t, \mu)$  を

$$x_k(t, \mu) = \sum_{m=0}^{\infty} g_k(m, \mu) t^{a_{kk}+\mu+m}$$

によって定義する。但し,  $g_k(0, \mu) = g_k(0)$  とおく。(2) の解で  
指数  $a_{kk}+\mu$  に対応する解は只一つしかない。

$$(t-B) \frac{dx_k(t, \mu)}{dt} = (A+\mu)x_k(t, \mu)$$

を微分して

$$(3) \quad (t-B) \frac{d}{dt} [x'_k(t, \mu)] = (A+\mu-1) [x'_k(t, \mu)]$$

を得るから  $x'_k(t, \mu) = (a_{kk}+\mu)x_k(t, \mu-1)$  である。また、基本  
解系  $X(t, \mu)$  に応用すると

$$\begin{aligned} (t-B) X'(t, \mu) &= (t-B) X(t, \mu-1) \begin{pmatrix} a_{11}+\mu & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & a_{nn}+\mu \end{pmatrix} \\ &= (A+\mu) X(t, \mu) \end{aligned}$$

$w(t, \mu)$  を

$$w(t, \mu) = \det X(t, \mu) \quad \text{とすれば}$$

$$w(t, \mu-1) t^{n-1} (t-1) \prod_k (a_k + \mu) = \prod_j (p_j + \mu) \cdot w(t, \mu)$$

$$\begin{aligned} (4) \quad w(t, \mu) &= t^{n-1} (t-1) \cdot \prod_j \frac{\Gamma(p_j + \mu)}{\Gamma(p_j + \mu + 1)} \prod_k \frac{\Gamma(a_k + \mu + 1)}{\Gamma(a_k + \mu)} w(t, \mu-1) \\ &= t^{\mu(n-1)} (t-1)^\mu \cdot \prod_j \frac{\Gamma(p_j + 1)}{\Gamma(p_j + \mu + 1)} \cdot \prod_k \frac{\Gamma(a_k + \mu + 1)}{\Gamma(a_k + 1)} w(t, 0) \end{aligned}$$

一方  $x^k(t, \mu)$  の係数  $g^k(m, \mu)$  について調べると

$$(a_k + \mu + m) g^k(m, \mu) - B(a_k + \mu + m + 1) g^k(m+1, \mu) = (A + \mu) g^k(m, \mu)$$

より差分方程式の初期条件

$$g_k(0, \mu) = g_k(0)$$

を満足する解であるから

$$g^k(m, \mu) = \frac{\Gamma(a_k + \mu + 1)}{\Gamma(a_k + \mu + m + 1)} h^k(m, \mu)$$

とあると

$$\begin{cases} (a_k + m - A) h_k(m) = B h_k(m+1) \\ h_k(0) = g_k(0) \end{cases}$$

よって  $h_k(m)$  は  $\mu$  に無関係とある。

$$x^k(t, \mu) = \sum_{m=0}^{\infty} \frac{\Gamma(a_k + \mu + 1)}{\Gamma(a_k + \mu + m + 1)} h^k(m) t^{a_k + \mu}$$

右辺は  $\mu$  に関する階乗級数で  $\mu$  が実軸に沿って  $\mu \rightarrow \infty$  のとき

$t$  なる compact set  $S$  内にあると

$$x^*(t, \mu) = \frac{\Gamma(a_k + \mu + 1)}{\Gamma(a_k + \mu + \frac{1}{2})} h^*(0) t^{a_k + \mu} \left\{ 1 + o\left(\frac{1}{\mu}\right) \right\}$$

$x_n(t, \mu)$  により  $t \rightarrow 0$  近づく。 (16) 式

$$\begin{aligned} w(t, \mu) &= \det X(t, \mu) = t^{\sum_{k=1}^{n-1} a_k + (n-1)\mu} (t-1)^{a_n + \mu} \det \{h^*(0), \dots, h_n(0)\} \\ &\quad \times \left\{ 1 + o\left(\frac{1}{\mu}\right) \right\} \\ &= t^{\sum_{k=1}^{n-1} a_k} (t-1)^{a_n} t^{(n-1)\mu} (t-1)^{\mu} \times \left[ 1 + o\left(\frac{1}{\mu}\right) \right] \end{aligned}$$

(4) とあわせて

$$\begin{aligned} w(t, 0) &= t^{\sum_{k=1}^{n-1} a_k} (t-1)^{a_n} \left( \prod_k \Gamma(a_k + 1) \right) / \left( \prod_j \Gamma(a_j + 1) \right) \\ &\quad \times \prod_k \frac{\Gamma(a_k + \mu + 1)}{\Gamma(a_k + \mu + \frac{1}{2})} \left\{ 1 + o\left(\frac{1}{\mu}\right) \right\} \\ &= t^{\sum a_k} (t-1)^{a_n} \frac{\prod_k \Gamma(a_k + 1)}{\prod_j \Gamma(a_j + 1)} \frac{1}{\mu^{\sum p_k - \sum q_j}} \left( 1 + o\left(\frac{1}{\mu}\right) \right) \end{aligned}$$

$\mu \rightarrow \infty$  とすれば定理は証明される。

#### §4 定理 3, 4, 5 の証明

今  $x^*(t)$  ( $k=1, 2, \dots, n-1$ ) が  $t=1$  に近づくとき

$$x_k^*(t) = c_k' x_n(t)$$

が一様であるように  $c_k'$  を定めることが可能である。このとき

$$\tilde{x}_k(t) = x_k(t) - c_k'' x_n(t)$$

とあいこせると  $(\tilde{x}_1, \tilde{x}_2, \dots, \tilde{x}_n)$  は独立な基本解系  $\tilde{x}(t)$  となる。

る。同様に ~~解~~ ~~が~~  $t=0$  の近くで一面になる  $n$  個の変数

$$x_n(t) = \sum_{j=1}^{n-1} c'_j x_j(t)$$

$c'_1, \dots, c'_{n-1}$  が  $\frac{1}{c_n}$  に近づく。  $\tilde{x}_n = x_n - \sum_{j=1}^{n-1} c_j x_j$  とおけば

$$\tilde{X}(t) = (x_1, x_2, \dots, x_{n-1}, \tilde{x}_n)$$

は基解である。各々変換式

$$\tilde{X} = X \begin{pmatrix} 1 & & 0 & c'_1 \\ & \ddots & & \vdots \\ & & 1 & c'_{n-1} \\ 0 & & & 1 \end{pmatrix} = X C_0$$

$$\tilde{\tilde{X}} = X \begin{pmatrix} 1 & & & \\ & \ddots & & \\ & & 1 & \\ c''_1 & \dots & c''_{n-1} & 1 \end{pmatrix} = X C_1$$

を満足し、 $\tilde{X}, \tilde{\tilde{X}}$  についての各  $0, 1$  における circuit matrix

は

$$\tilde{M}_0 = \begin{pmatrix} e_1 & & 0 \\ & e_2 & \\ & & \ddots \\ 0 & & e_{n-1} \\ & & & 1 \end{pmatrix}, \quad \tilde{\tilde{M}}_1 = \begin{pmatrix} 1 & & 0 \\ & \ddots & \\ & & 1 & \\ 0 & & & e_n \end{pmatrix}$$

である。これを併用すれば

$$M_0 = C_0 \tilde{M}_0 C_0^{-1}, \quad M_1 = C_1 \tilde{\tilde{M}}_1 C_1^{-1}$$

により、 $X$  に関する circuit matrix は  $C_k$  のみである。実際  $C_k = I + \Sigma_k$

とおけば  $\Sigma_k (k=0,1)$  は中零である。



$$M_0 = (I + \Sigma_0) \tilde{M}_0 (I - \Sigma_0) = \tilde{M}_0 + \Sigma_0 \tilde{M}_0 - \tilde{M}_0 \Sigma_0 - \Sigma_0 \tilde{M}_0 \Sigma_0$$

$$M_1 = (I + \Sigma_1) \tilde{M}_1 (I - \Sigma_1) = \tilde{M}_1 + \Sigma_1 \tilde{M}_1 - \tilde{M}_1 \Sigma_1 - \Sigma_1 \tilde{M}_1 \Sigma_1$$

より簡単に計算される。これは定理3を示すため。

新しい基本解系  $X'(t) = X(t)T$  と対角行列

$$T = \text{diag}(c_1', c_2', \dots, c_{n-1}', 1)$$

によって変換する。

$$M_0 \rightarrow T^{-1} M_0 T$$

$$M_1 \rightarrow T^{-1} M_1 T$$

となる。今  $c_j' \cdot c_j'' = \gamma_j$  と置けば定理4にいう形になる。

$\gamma_j$  を計算するには

$$\det(M_0 M_1 - \lambda I) = 0$$

の固有値  $\lambda_1, \lambda_2, \dots, \lambda_n$  及び  $t = \infty$  に近づく指数  $f_k = \exp(-2\pi i p_k)$  の逆を用いる。

$$M_0 M_1 = \begin{pmatrix} e_1 + \gamma_1(e_{n-1})(e_1-1) & \gamma_2(e_{n-1})(e_2-1) & \dots & e_n(e_{n-1}-1) \\ (e_2-1)\gamma_1(e_{n-1}) & e_2 + \gamma_2(e_{n-1})(e_2-1) & \dots & e_n(e_2-1) \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ (e_{n-1})\gamma_1(e_{n-1}-1) & \dots & e_{n-1} + \gamma_{n-1}(e_{n-1})(e_{n-1}-1) & e_n(e_{n-1}-1) \\ \gamma_1(e_{n-1}) & \gamma_2(e_{n-1}) & \dots & \gamma_{n-1}(e_{n-1}) & e_n \end{pmatrix}$$

$\det(M_0 M_1 - \lambda I)$  を計算するには  $n$  列の  $(e_j-1)$  を  $\frac{1}{e_j}$  と  $j$  列より

3) " 2 残り  $\frac{p}{2} < t$

$$\begin{vmatrix} q-\lambda & 0 & 0 & +\lambda(e_1-1) \\ 0 & e_2-\lambda & 0 & \lambda(e_2-1) \\ \vdots & \vdots & \vdots & \vdots \\ r_1(e_n-1) & r_2(e_n-1) & & e_n-\lambda \end{vmatrix}$$

今  $n$  は  $p$  の素数に  $p$  である。

$$\begin{aligned} \det(M_0 M_1 - \lambda I) &= \sum_{j=1}^{n-1} \text{sgn} \begin{pmatrix} 1, 2, \dots, j, \dots, n \\ 1, 2, \dots, n, \dots, j \end{pmatrix} \lambda(e_j-1) \cdot r_j(e_n-1) \frac{\prod_{k=1}^{n-1} (e_k-\lambda)}{e_j-\lambda} + \prod_k (e_k-\lambda) \\ &= \prod_k (f_k-\lambda) \end{aligned}$$

この式から  $\lambda$  は  $\pm 1$  の  $\text{identity}$  のみである。  $\lambda = e_j$  については

3 residue を計算する。

$$\varphi(\lambda) = \prod_k (e_k - \lambda) \quad \psi(\lambda) = \prod_j (f_j - \lambda)$$

とある。

$$-r_j \cdot e_j (e_j-1)(e_n-1) \varphi'(e_j) = \psi(e_j)(e_n-e_j)$$

又  $\lambda = 1$  とおけば

$$1 - \sum r_j = \frac{\psi(1)}{\varphi(1)}$$

より  $r_j$  の式が直接与えられる。定理 5, 6 の形に与えることは

示すには  $\exp(\pi i a_k) = e_k'$ ,  $\exp(\pi i b_j) = f_k'$  と用いて書くのが便利

利である。

$$\begin{aligned}
 \psi(1)/\varphi(1) &= \prod_{k=1}^n (f_k^{1/2} - 1) / \prod (e_k^{1/2} - 1) \\
 &= \frac{(f_1 \cdots f_n) \cdot \prod (f_k - f_k^{-1})}{(e_1 \cdots e_n) \prod (e_k - e_k^{-1})} \\
 &= \prod_{k=1}^n \left( \frac{\sin \pi p_k}{\sin \pi a_k} \right) \quad \begin{aligned} (f_1 \cdots f_n) &= \exp(\pi i \sum \rho_j) \\ (e_1 \cdots e_n) &= \exp(\pi i \sum a_k) \end{aligned}
 \end{aligned}$$

よって

$$\begin{aligned}
 r_j &= - \frac{(f_1^2 - e_j^2)(f_2^2 - e_j^2) \cdots (f_n^2 - e_j^2)}{e_j^{1/2} \cdot (e_j^2 - 1) \underbrace{(e_1^2 - e_j^2)(e_2^2 - e_j^2) \cdots (e_{n-1}^2 - e_j^2)}_{n-2} (e_n^2 - 1)} \\
 &= - \frac{(f_1 e_j^{-1/2} - \frac{1}{f_1 e_j^{1/2}}) \cdots (f_n e_j^{-1/2} - \frac{1}{f_n e_j^{1/2}}) \cdot f_1 \cdots f_n \cdot e_j^n}{e_j^{1/2} (e_j - \frac{1}{e_j}) \cdot \underbrace{e_1 \cdots e_{n-1}}_1 \cdot e_j^{n-2} (e_1 e_j^{-1/2} - \frac{1}{e_1 e_j^{1/2}}) \cdots (e_{n-1} e_1^{-1/2} - \frac{1}{e_{n-1} e_1^{1/2}}) e_n (e_n - \frac{1}{e_n})} \\
 &= - \frac{\sin \pi(p_1 - a_j) \sin \pi(p_2 - a_j) \cdots \sin \pi(p_n - a_j)}{\sin \pi a_j \sin \pi a_n \sin \pi(a_j - a_1) \cdots \sin \pi(a_{n-1} - a_j)}
 \end{aligned}$$

これにより  $r_j, 1 - \sum r_j$  は全部実数であることが証明された。

§5 定理5.6 の証明.

まず,  $GL(n, \mathbb{C})$  の部分群  $G = \{g\}$  は有限群であるとするとき

$$\sum_{g \in G} \langle ug, ug \rangle = [u, u] = u^T u^*$$

は正定値  $n \times n$  行列となり  $n - \dim$  なる変換に対して

$$uTu^* \rightarrow ugTg^*u^* = uTu^*$$

2° あるから  $T$  は  $gTg^* = T$  とあると  $u$  は -1 行列である。

ゆえに  $G$  の有限な  $u$  は  $u$  は -1 行列  $T$  である。  $M_0, M_1$  は  $\delta$  の不変である。

\* 5°  $M_0TM_0^* = T$  とある条件を計算するに  $T = (r_{jk})$  ( $\bar{r}_{jk} = r_{kj}$ )

として

$$TM_0^* = \begin{pmatrix} r_{11} & & & r_{1n} \\ & & & \\ & & & \\ r_{n1} & & & r_{nn} \end{pmatrix} \begin{pmatrix} e_1^* & 0 & & 0 \\ 0 & e_2^* & & 0 \\ & & & \\ e_1^*-1 & e_2^*-1 & & 1 \end{pmatrix}$$

$$= \begin{pmatrix} r_{11}e_1^* + r_{1n}(e_1^*-1) & & & r_{1n} \\ \vdots & & & \\ & & r_{jk}e_k^* + r_{jn}(e_k^*-1) & \dots & r_{jn} \\ r_{n1}e_1^* + r_{nn}(e_1^*-1) & & r_{nk}e_k^* + r_{nn}(e_k^*-1) & & r_{nn} \end{pmatrix}$$

$M_0TM_0^*$  の  $n$  行  $n$  列を計算する。これは上の行列の  $n$  行  $n$  列と同じ

であるから

$$\begin{cases} r_{nk}e_k^* + r_{nn}(e_k^*-1) = r_{nk}, & (k=1, 2, \dots, n-1) \\ r_{nn} = r_{nn} \end{cases}$$

故に  $r_{n,k} = -r_{nn}$  である。

次に  $M_0 T M_0^*$  の  $j$  列を計算する。ベクトル

$$(0, 0, \dots, e_j, \dots, (e_j - 1))$$

と  $j$  行にかける

$$e_j [r_{jk} e_k^* + r_{j,n} (e_k^* - 1)] + (e_j - 1) [r_{nk} e_k^* + r_{nn} (e_k^* - 1)] = r_{jk}$$

とすると  $r_{n,j} = \bar{r}_{j,n} = -r_{nn}$  と右辺の項数  $n$  から

$$(e_j e_k^* - 1) r_{jk} - r_{nn} \{ e_j (e_k^* - 1) + (e_j - 1) \} = 0$$

$e_j e_k^* = 1$  ならば  $r_{j,j} = \text{定数}$  になる

$$e_j e_k^* \neq 1 \text{ ならば } r_{j,k} = -r_{nn}$$

今簡単のため  $r_{nn} = 1$ ,  $r_{j,j} = \alpha_j$  とおけば

$$T = \begin{pmatrix} \alpha_1 & -1 & & & -1 \\ -1 & \alpha_2 & & & -1 \\ & & \ddots & & \\ -1 & -1 & & \alpha_{n-1} & -1 \\ -1 & -1 & & & 1 \end{pmatrix} \quad (\alpha_j: \text{任意})$$

は  $M_0$  に関し  $T$  不変である。

$M_1 T$  の第 1 列より第  $(n-1)$  列までは

$$M_1 = \begin{pmatrix} 1 & & & 0 \\ & 1 & & \\ & & \ddots & \\ 0 & & & 1 & 0 \\ * & * & \dots & * & * \end{pmatrix}$$

の形より  $T$  の対応する列と  $12$  の  $j$  列の  $(n, k)$  要素は

$$-\sum_{j \neq k} r_{jk} (e_n - 1) + \alpha_k r_k (e_n - 1) - e_n \quad (k \leq n-1)$$

$(n, n)$  要素は

$$-\sum r_j(e_n-1) + e_n$$

である。

$M_1^T M_1^*$  の  $j$  列は  $j \leq n-1$  に対して  $(j, n)$  要素を除いて

$$M_1^* = \begin{pmatrix} 1 & & & * \\ & \ddots & & \vdots \\ & & 1 & * \\ 0 & - & - & 0 \end{pmatrix}$$

の形であり  $M$  の  $j$  列と同じである。  $j = n$  列は

$$\left( -\sum_{j \neq 1} r_j(e_n-1) + \alpha_1 r_1(e_n-1) - e_n, -\sum_{j \neq 2} r_j(e_n-1) + \alpha_2 r_2(e_n-1) - e_n, \dots, * \right)$$

$(n, k)$  要素は  $-1$  と  $\alpha_k < 1$  と

$$-\sum_{j \neq k} r_j(e_n-1) + \alpha_k r_k(e_n-1) - (e_n-1) = 0$$

$$-\sum r_j + (\alpha_k + 1) r_k - 1 = 0$$

$$\alpha_k = \frac{1 + \sum r_j}{r_k} - 1 \quad (k=1, 2, \dots, n-1)$$

これを利用して  $M_1^T$  の  $(j, n)$  要素  $-\sum r_j(e_n-1) + e_n$  より  $M_1^T M_1^*$  の

$(j, n)$  要素を計算する。  $\alpha_j r_j(e_n^*-1) - \sum_{k \neq j} r_k(e_n^*-1) - e_n^*$

$\alpha_k$  は real であるから  $-1$  ではない。最後に  $(n, n)$  要素は

$$(-1, -1, \dots, -1, e_n - \sum r_j(e_n-1))$$

$(r_1(e_n^*-1), r_2(e_n^*-1), \dots, r_{n-1}(e_n^*-1), e_n^*)$  に乗ると

$$-\sum r_j(e_n^*-1) + e_n e_n^* - \sum r_j e_n^*(e_n-1) = e_n e_n^* = 1$$

7. 正値性 であることは、

$$\begin{aligned} u^T u^* &= \sum_1^{n-1} \alpha_k |u_k|^2 + |u_n|^2 - \sum_{j,k} u_j u_k^* \\ &= \sum_1^{n-1} \{\alpha_k + 1 - n\} |u_k|^2 + (2-n) |u_n|^2 + \sum_{j,k} |u_j - u_k|^2 \end{aligned}$$

が正値性である，つまり  $n=2$  の場合（のみ）である。